

VP-G系统

规格：标准

项目	标准	
	5轴（注1）	6轴
系统型号（注2）	VP-5243G	VP-6242G
单元型号	VP-5243GM	VP-6242GM
机械臂全长	210（第1臂）+ 220（第2臂）=430mm	210（第1臂）+ 210（第2臂）=420mm
机械臂偏置	-	J3（前臂）：75mm
最大运动区域	R=500mm（工具安装面） R=430mm（点P：J5、J6的中心）	R=502mm（工具安装面） R=432mm（点P：J4、J5、J6的中心）
动作角度	J1：±160° J2：±120° J3：+136°，-128° （No J4轴） J5：±120° J6：±360°	J1：±160° J2：±120° J3：+160°，+19° J4：±160° J5：±120° J6：±360°
最大可搬质量	2.5kg（3kg：手臂前端向下）	2kg（2.5kg：手臂前端向下）
最大合成速度	3900mm/s（工具安装面的中心）	
位置重复精度（注3）	在X、Y、Z各方向上：±0.02mm（工具安装面的中心）	
最大容许惯性力矩	J5周围：0.040kgm ² J6周围：0.010kgm ²	J4，J5周围：0.030kgm ² J6周围：0.007kgm ²
位置检测方式	绝对编码器	
驱动电机和制动器	各轴AC伺服电机	
用户用气压布管	4系统（Φ4x4）	
用户用信号线	9芯（接近传感器等信号线）	
气源	工作压力	1.0 x 10 ⁵ Pa to 3.9 x 10 ⁵ Pa
	许用最大压力	4.9 x 10 ⁵ Pa
保护等级	IP30	
重量	约 13kg（291b）	约 15kg（321b）

注1：5轴型无第4轴（J4）。

注2：系统型号指的是包括机器人单元和机械手控制器的完整设备的型号。

注3：位置重复精度为周围温度保持不变时的精度。